特開平10-286687

(43)公開日 平成10年(1998)10月27日

(51) Int.Cl. ⁶	織別記号	F I			
B 2 3 K 26/08		B 2 3 K	26/08	D	
26/00	3 1 0		26/00	310N	
F 0 1 L 3/24		F01L	3/24	E	
B 2 3 Q 3/06	304	B 2 3 Q	3/06	3 0 4 Z	

審査請求 未請求 請求項の数3 OL (全 7 頁)

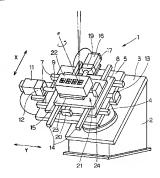
(21)出顯番号	特臘平9-93872	(71)出願人	000003207		
			トヨタ自動車株式会社		
(22) 出願日	平成9年(1997)4月11日		愛知県豊田市トヨタ町1番地		
		(72)発明者	木下 仁志		
			愛知県豊田市トヨタ町1番地	トヨタ自動	
			車株式会社内		
		(72)発明者	守谷 利明		
			愛知県豊田市トヨタ町 1 番地 車株式会社内	トヨタ自動	
		(72) 発明者	山本 吉明		
			愛知県豊田市トヨタ町 1 番地 車株式会社内	トヨタ自動	
				発質に続く	

(54) 【発明の名称】 レーザ加工装置およびレーザ加工方法

(57)【要約】

【課題】 バルブシート部にレーザクラッド加工を行う 装置において、バルブシート部のレーザ照射位置に対す る位置決めを容易に行う。

【解決手段】 シリンダヘッド22を固定した戦置台2 3はXスライダ15、Yスライダ8によってX-Y平面 内で連続的に自由に位置決めが可能となっており、載置 台23を加工対象のバルブ孔の軸心が回転テーブル5の 回転軸 θ と一致するように移動させ、その位置で固定ま まレーザビームを照射すると共に回転テーブル5をサー ボモータ4で回転させてレーザクラッド加工を行う。



【特許請求の範囲】

1 【請求項1】 エンジンシリンダヘッドのバルブシート 部に金属材料を溶着するためのレーザ加工装置におい

- バルブシート部に対してレーザを照射するレーザ照射装 置と.
- シリンダヘッドを所定位置に保持するための裁置台と、 機台に設けられ、前記載置台を所定の回転軸周りに回転 させるための回転駆動手段と
- 前記載置台を2次元平面内で自由に連続的に移動させる 10 ことができ、加工するバルブシート部の孔軸心と前記所 定の回転軸とを一致させるための載置台位置調整機構と を備え、

裁置台位置調整機構は前記載置台と前記回転駆動手段と の間に介在することを特徴とするレーザ加工装置。

【請求項2】 請求項1に記載のレーザ加工装置におい

さらに前記載置台を前記回転軸に対する角度が所定範囲 内で変更可能な設置台角度変更機構が設けられているこ とを特徴とするするレーザ加工装置。

【請求項3】 バルブシート部に対してレーザを照射す るレーザ照射装置と、シリンダヘッドを所定位置に保持 するための裁置台と、機台に設けられ、前記裁置台を所 定の回転軸周りに回転させるための回転駆動手段と、前 記載置台を2次元平面内で自由に連続的に移動させるこ とができ、前記載置台と前記回転駆動手段との間に介在 して 加丁するバルブシート部の孔軸心と前記所定の同 転軸とを一致させるための載置台位置調整機構と、前記 裁置台を前記回転軸に対する角度が所定範囲内で変更可 能な載置台角度変更機構とを備えたレーザ加工装置を用 30 いて、第1のバルブシート部に金属材料を溶着させるレ 一ザ加工の終了後、第2のバルブシート部のレーザ加工 を行うにあたり、

前記載置台位置調整機構と前記載置台角度変更機構とに よって第2のバルブシート部の孔軸心と前記回転軸とを 一致させ。

しかる後に載置台位置調整機構と載置台角度変更機構と によって調整された位置を固定した状態で載置台を前記 回転軸周りに回転させながら加工を行うことを特徴とす るレーザ加工方法。

【発明の詳細な説明】

【発明の属する技術分野】本発明は、エンジンのシリン ダヘッドのバルブシート部にレーザビームを照射し、シ リンダヘッド材料と異なる材料をバルブシート部に溶着 させる。所謂レーザクラッド加工装置およびその装置を 用いたレーザクラッド加工方法に関する。

[0002]

【従来の技術】エンジンシリンダヘッドに形成されるバ ルブシート部はバルブとの当たり面となるので耐熱性、 50 エータ138により行われる。この固定ピン136が進

耐久性が要求される部分であり、通常網系の異種金属境 結合金を圧入して耐熱性、耐久性を確保することが一般 に行われている。しかし、この圧入法による製造の場 合、圧入代を確保する必要があり設計上の自由度が制限 されかねないため、バルブシート部表面にシリンダヘッ ドと異種金属粉材料をレーザビームによって溶着する。 いわゆるレーザクラッド加工法が開発されている。例え ば特開平7-185866号にはこのようなレーザクラ ッド加工法に用いられる装置が開示されている。

【0003】円形ドーナツ状のバルブシート部にレーザ ビームを照射するためにはレーザビームとシリンダヘッ ドとを相対的に移動させる必要がある。特開平7-18 5866号に示される装置の場合、レーザビームの照射 位置を固定しておきレーザビームの照射位置に対してシ リングヘッドを水平面内で相対移動させて加工領域がド ーナツ状となるようにしている。また、この装置にはレ ーザビームの平面照射時の振動方向をレーザビーム照射 装置側で自由に変化させることができる機構が設けられ ている。そして、図4に示すようにレーザビームの振動 20 方向がドーナツ状加工領域の各位置で一方向となるよう に シリンダヘッドの水平面内での移動位置とレーザビ ームの振動方向とを共に同期させて制御している。

【0004】一方シリンダヘッドに設けられるバルブ孔 は図3に示すように、シリンダヘッドの上面に対して所 定の傾きが付けられて形成されている。このため、レー ザビームの昭射時に溶けた金属材料がバルブシート部か らバルブ孔の中心軸方向に流れて寄らないようにバルブ シート部のレーザビーム照射位置が重力方向に対して水 平となるようシリンダヘッドを所定角度傾けておき、加 工対象のバルブシート部バルブ孔の中心軸周りにシリン ダヘッドを回転させながらレーザビームを昭射すること

が望ましい。 【0005】このような点を考慮すると図りに示される ような装置が考えられる。図5に示す装置のベース12 0に固定されたθ軸駆動モータ122はシリンダヘッド 124を固定するテーブル126を6軸周りに回転させ る、テーブル126はθ軸豚動モータ122の豚動軸に 固定された回転撃128と、この回転撃128トに固定 配置されたガイドレール130、このガイドレール13 40 0に沿って措動するスライダ132を含み、シリンダへ ッド124はこのスライダ132に対する相対位置が固 定されている。

【0006】スライダ132は割り出し穴134を有 し、これらはシリンダヘッドの吸気ボートまたは排気ボ ートの何れか一方に対応している。すなわち、この割り 出し穴134の中心軸はバルブ穴の中心軸と一致してい る。また、θ軸駆動モータ122の駆動軸には、その中 心に θ 軸方向に進退可能な固定ピン136が配置され、 この進退の駆動は固定ピン駆動シリンダなどのアクチュ

3

出したときには前記割り出し穴134内に挿入され、ス ライダ132の回転整128に対する位置決めが行われ 8.

【0007】この位置決めがなされた状態で θ 軸駆動モ ータ122が回転すると、シリンダヘッドは、固定ピン 136が挿入された割り出し穴134に対応するバルブ 孔中心軸周りに回転する。このバルブ孔中心軸からバル ブシートの半径だけ離れた位置にレーザビームが照射さ れるようにレーザビーム照射装置を固定しておけば、前 記のシリンダヘッドの回転によってバルブシート全周に 10 めになされたものであり、レーザクラッド加工における わたってレーザクラッド加工が施されることになる。な お、レーザビームの振動方向はバルブ孔の径方向に固定 しているので加工領域の各位置でのレーザビームの振動 方向はすべて同方向となる。また、レーザビームが照射 されているバルブシート位置は水平面となるから溶けた 金属材料が流れにくく、良好なレーザクラッド加工が行 える.

【0008】次のバルブ孔のバルブシート部に対して加 工を行う場合は固定ピン136を退避させて割り出し穴 134との係合を解き、これと同時にスライダ132に 20 設けられた連結穴140に連結ピン142を挿入する。 そして、連結ピン142および連結穴140を介して割 り出しモータ144によってスライダ132を摺動さ せ、次の加工対象のバルプ孔に対応する割り出し穴13 4を固定ピン136の位置に割り出す。そして、この割 り出し穴134に固定ピン136を挿入する。以上の動 作を繰り返して各バルブ孔のバルブシート部の加工を行 ì.

[0009]

【発明が解決しようとする課題】以上のように、図5に 30 示される装置によればバルブシート部の全層にわたって 均一な加工を行うことができるが、一つのバルブシート 部の加工が終了するたびに次のバルブシート部に対して 前述のような割り出し動作を行う必要があり、この割り 出し動作に多くの時間を要してしまうという問題があっ た、特に 割り出し動作毎に連結ピン142と連結穴1 40の係合。切り離しが行われこの操作に多くの時間が **費やされることになりかねない。**

【0010】さらに、排気系ポートと吸気系ポートにお いては通常そのビッチが異なっているので、スライダ1 3.2を吸気系・排気系双方の加丁に用いることは単純に はできない。従って、まず一方のボート、例えば排気系 ボートバルブシート部の加工が終了したあと、残りの吸 気系ポート側バルブシート部の加工を行うことになる。 このため、図5に示すような加工装置を2つ用意して一 方で吸気系ポート。他方で排気系ポートのバルブシート 部を加工する必要があった。しかし、この場合シリンダ ヘッド124を一方の加工装置から他方の加工装置に載 せ替える作業は極めてわずらわしく、また時間がかかる ものである。さらに装置を2つ置くためのスペースも必 50 うことを特徴請求項2に記載のレーザ加工装置を用い

4 要となってくる。もちろん吸気・排気ボート用のスライ グをそれぞれ用意しておき、これらを適宜組み替えるこ とも考えられるが、この場合にも段取り替えのための手 間や、時間を要することになる。

【0011】さらには、固定ピン142と連結穴140 にはある程度の隙間が必要であり、この隙間が割り出し の精度を低下させ、ひいては加工精度の低下を招く心配 もある。

【0012】本発明は以上のような問題点を解決するた シリンダヘッドの割り出しや段取り時間を短縮すること を目的とする。

[0013]

【課題を解決するための手段】前述の目的を達成するた めに、請求項1に記載のレーザクラッド加工装置は、エ ンジンシリンダヘッドのバルブシート部に金属材料を溶 着するためのレーザ加工装置において、バブシート部に 対してレーザを照射するレーザ照射装置と、シリンダへ ッドを所定位置に保持するための載置台と、機台に設け られ、前記載置台を所定の回転軸層りに回転させるため の回転駆動手段と、前記載置台を 2次元平面内で自由に 連続的に移動させることができ、加工するバルブシート 部の孔軸心と前記所定の回転軸とを一致させるための載 置台位置調整機構とを備え、設置台位置調整機構は前記 載置台と前記回転駆動手段との間に介在することを特徴 としている。

【0014】また、請求項2に記載のレーザ加工装置で は、請求項1に記載のレーザ加工装置に加えて、さらに 前記載置台を前記回転軸に対する角度が所定範囲内で変 更可能な載置台角度変更機構が設けられていることを特 衛としている。

【0015】さらに請求項3に記載のレーザ加工方法で は、バルブシート部に対してレーザを照射するレーザ照 射装置と、シリンダヘッドを所定位置に保持するための 載置台と、機台に設けられ、前記載置台を所定の回転軸 周りに回転させるための回転駆動手段と、前記載置台を 2次元平面内で自由に連続的に移動させることができ、 前記載置台と前記回転駆動手段との間に介在して、加工 するバルブシート部の孔軸心と前記所定の回転軸とを一 致させるための載置台位置調整機構と、前記載置台を前 記回転軸に対する角度が所定範囲内で変更可能を載置台 角度変更機構とを備えたレーザ加工装置を用いて、第1 のバルブシート部に金属材料を溶着させるレーザ加工の 終了後、第2のバルブシート部のレーザ加工を行うにあ たり、前記載置台位置調整機構と前記載置台角度変更機 構とによって第2のバルブシート部の孔軸心と前記回転 軸とを一致させ、しかる後に裁置台位置調整機構と裁置 台角度変更機構とによって調整された位置を固定した状 態で載置台を前記回転軸周りに回転させながら加工を行

て、第1のバルブシート部を加工終了後第2のバルブシ ート部のレーザ加工を行うにあたり、前記載置台位置調 整機構と前記載置台角度変更機構とによって第2のバル ブシート部の孔軸心と前記回転軸とを一致させ、しかる 後に載置台位置調整機構と載置台角度変更機構とによっ て調整された位置を固定した状態で載置台を前記回転軸 周りに回転させながら加工を行うことを特徴としてい 8.

【0016】請求項1に記載の構成によれば、載置台の **載置台位置調整機構によって合わせてレーザビームの照** 射位置にバルブシート部が位置するようにする。そして この状態で回転駆動手段によって載置台を回転させなが らレーザビームを昭射すればパルプシート部全体にわた って均一な加工が行える。そして、従来の裁置台位置を 位置決めピンを用いて間欠的に位置決めするものに比べ て 2次元平面内で自由に連続的に移動させる機構として いるので、載置台位置の調整が速やかで異なる種類のシ リンダヘッドの加工の場合でも容易に対応ができる。

【0017】請求項3の加工方法では、さらに載置台回 20 転軸に対する載置台の角度が変更できるようになってい るので、排気系ポートのバルブシート部から吸気系ポー トのバルブシート部、またはその逆の加工位置の変更時 において、載置台位置調整機構と共にこれを用いれば容 易に加工位置の変更ができる。

[0018]

【発明の効果】このように、請求項1または2に記載の 発明では2次元平面内で自由にしかも連続的に載置台を 移動できる載置台位置調整機構を備えているから、載置 台位置の調整が速やかであり、また異なる種類のシリン 30 ダヘッドの加工も容易に行えるという効果を奏する。

【0019】請求項3に記載の発明によれば、排気系ポ ート側バルブシート部から吸気系ポート側バルブシート 部へ、またはその逆の場合の加工位置の変更が容易であ り、従ってシリンダヘッドを載置台に載せ替えるなどの 作業を必要としないで排気系、吸気系のバルブシート部 の加工ができる。

[0020]

【発明の実施の形態】以下に本発明に関するレーザ加工 装置、加工方法についての好適な実施の形態を図面を用 40 いて説明する。

【0021】図1および図2は本実施の形態のレーザク ラッド加工装置1の構成を示す図であり、図1は斜視 図、図2は側面図である。機台2には水平面に対して約 45° 傾いた面3が設けられており、回転軸がこの面3 に垂直になるように回転駆動手段である回転用サーボモ ータ4が取付け固定されている。5は回転テーブルであ り、回転用サーボモータ4の回転軸に減速機6を介して 連結され、回転用サーボモータ4が回転することによっ

回転テーブル5の回転軸0と回転用サーボモータ4の回 転軸とが一致している場合を示しているが、これは必ず しも一致させる必要はなく、回転用サーボモータ4の回 転トルクが回転テーブル5に伝達されるようになってい ればどのような形態でも良い。

6

【0022】回転テーブル5上には図1のY方向にY軸 ガイドレール7が配置され、Y軸ガイドレール7に係合 するY軸スライダ8がY軸ガイドレール7に沿って移動 可能に設けられている。Y軸スライダ8の移動機構とし 回転軸心と加工するバルブシート部のバルブ乳軸心とを 10 ては、ボールネジーナット機構が用いられており、9は ボールネジ、10はナット、11はボールネジ9を回転 させるためのY軸用サーボモータ、12は減速機、13 はボールネジ9を支承するための軸受けである。

> 【0023】Y軸スライダ8トには図1のX方向にX軸 ガイドレール14が配置され、これに係合するX軸スラ イダ15がX軸ガイドレール14に沿って移動可能に設 けられている。X軸スライダ15の移動機構はY軸スラ イダ8の移動機構と同様であり、16はX軸サーボモー タ、17はボールネジ、18はナット、19は減速機、 20は軸受けである。

【0024】X軸スライダ15上には揺動機構21を介 してシリンダヘッド22を所定位置に位置決めして固定 するための載置台23が設けられている。なお、載置台 23には図示していないがシリンダヘッド22を固定す るためのクランプ機構が設けられている。

【0025】図1には4気筒で1気筒あたり4つのバル ブイ、すなわち排気系バルブイ、2個 吸気系バルブイ、2 個が形成されたシリンダヘッドの例が示されているが、 図3にも示したように排気系と吸気系でバルブ孔の軸心 Aex、Ainはそれぞれ異なるのため、いずれかのバ ルプ孔のバルブシート部の加工を行う場合。前記回転そ ーブル5回転軸θとバルブ孔の軸心とを平行に合わせる 必要がある、揺動機構21はシリンダヘッド22の前記 回転テーブル5の回転軸θに対する角度、すなわち排気 系か吸気系のバルブ孔の軸心の方向を2つの位置に切り 替えるためのものである。これによってシリンダヘッド 22に形成された排気系のバルブ孔の軸心Aex.また は吸気系のバルブ孔の軸心Ainのいずれかを前記回転 テーブル5の回転軸 θ と平行にすることができる。24 は前記載置台23の傾きを変更するための揺動モータで あり、このサーボモータ24の回転軸を載置台に連結す ることで揺動機構21を実現することができる。また、 前記載置台23の揺動角度はサーボモータ24に外部か ら自由に指令信号を与えることにより自由に変えること ができる.

【0026】前記回転用サーボモータ4. Y軸サーボモ ータ11、X軸サーボモータ16、揺動モータ24はそ れぞれ図示を省略した制御装置に接続されて統一的に制 御され、特に回転用サーボモータ4、Y軸サーボモータ て回転できるようになっている。なお、図1、図2には 50 11、X軸サーボモータ16をそれぞれ駆動制御するす ることでシリンダヘッド22をX-Y平面内で任意の位 置に、また任意の向きに移動することが可能である。な お、回転用サーボモータ4、Y軸サーボモータ11、X 軸サーボモータ16、活動モータ24にはシリンダヘッ ド22、をある位置またはある向きで固定する必要から 機械的なモータロック機構が設けられている。

【0027】機台2の上方には図示しないがレーザビー ム照射装置が配置され、レーザビームの照射位置と焦点 位置は微調整はできるが基本的には固定とされている。 なお、レーザビームの照射位置と機台の間には溶着させ 10 気系バルブ孔の軸心A e x が回転テーブルラの回転軸 θ る金属粉体材料を加工対象のバルブシート部に供給する ための材料供給ノズルや、シールドガス供給用のシール ドガスノズルが設けられるが詳しい説明は省略する。 【 0 0 2 8 】 次に本実施の形態のレーザクラッド加工装 置を用いたレーザクラッド加工方法について説明する。 載置台23はX-Y平面上で初期位置にあるもととす る。まず、シリンダヘッド22を載置台23に載せ、ク ランプ機構によって位置決め固定する。それから、揺動 機構21によってシリンダヘッド22を例えば吸気系の バルブ孔の軸心Ainが回転テーブル5の回転軸母に平 行になるように傾ける。そして、最初の加工対象のバル ブシート部(例えば吸気系バルブの最も端のもの)のバ ルブ孔軸心Ainが回転テーブル5の回転軸のと一致す るようにX軸モータ16とY軸モータ11とを駆動して X軸スライダ15、Y軸スライダ8を移動させる。それ ぞれのスライダの移動量 すかわちX Y軸モータ1 6 11の初期位置からの回転量は予め制御装置に記憶 しているので、それぞれのサーボモータに設けられたエ ンコーダ25からの信号をもとに位置のフィードバック 制御を行えば、正確に載置台23を目標位置に位置決め 30 することができる。なお、最初に裁置台23がX-Y平 面上の任意の位置にある場合は、X軸、Y軸サーボモー タ16、11のエンコーダは絶対位置が検出できるもの を用い、現在位置と目標位置(いずれも絶対位置)との 情報に基づいて位置のフィードバック制御を行えば良

【0029】裁置台23が目標位置に位置決めできた 6. X. Y軸サーボモータ16. 11のモータロック機 構を用いて載置台23を位置決めされた位置に固定す る。しかる後にレーザビームを対象のバルブシート部に 昭射するとともに、同転テーブルちを回転用サーボモー タ4を用いて回転させ、粉体金属材料、シールドガスを 供給すれば、バルブシート部の全間にわたって均一なレ ーザクラッド加工が施される。なお、レーザビームの照 射位置および焦点位置は予め所定の位置に調整がされて いるものとする。

【0030】最初のバルブシート部の加工が終了したら X軸、Y軸サーボモータ16、11のロックを解除し、 次のバルブ孔(隣の吸気系バルブ孔)の軸心Ainが回 転テーブル5の回転軸θに一致するようにX軸、Y軸サ 50 のモータロック機構としているから、回転テーブル5の

ーボモータ16、11を駆動してX、Yスライダ15、 8を移動させる。載置台の位置決めが完了したあとは前 述と同様の動作となる。なお、シリンダヘッド22の姿 勢(回転用サーボモータ4の停止位置によって決まる) が一加工ごとに図1のようにな姿勢になれば、次のバル ブ孔への位置決めはY軸モータのみを駆動すれば良いこ とは明らかである。

8

【0031】このようにして全ての吸気系バルブシート 部の加工が行われたら、揺動機構21によって今度は排 と平行になるように載置台23(すなわちシリンダヘッ ド22)を傾ける。そして、加工対象の排気系バルプ孔 の軸心を回転テーブル5の回転軸θに一致させ、レーザ クラッド加工を行う。次の加工対象のバルブシート部の 位置決めは前述の吸気系の場合と同様である。全ての加 工、すなわち16個所の加工が終了したら装置を停止さ せ、シリングヘッド22を載置台23から取り外し、次 の加工工程に送る。なお、レーザクラッド加工が施され たシリンダヘッド22は切削や研削工程に送られてバル ブシート部の更なる加工が施される。

【0032】以上のように、本実施の形態のレーザクラ ッド加工装置によれば、シリンダヘッド22が固定され た載置台23をX、YスライダによってX-Y平面で自 由に連続的に位置決めすることができるため、バルブシ 一ト部の位置決めが極めて容易にしかも速やかに行え る。また、異なった種類のシリンダヘッドを加工する場 合でも、制御装置にX、Y軸サーボモータ16、11の 位置決めデータを設定するのみでソフト的に対応できる から装置の汎用性が高くなる。さらに、裁置台23は揺 動橋構21によって角度が変更できるようになっている から、吸気系バルブシート部から排気系バルブシート部 への加工位置の変更の際にも載置台23にシリンダへッ ド22を載せ替える必要がなく、全てのバルブシート部 の加工が連続的に実行できるという優れた効果を奏す

【0033】本実施の形態の装置の場合。 回転テーブル 5 FにX軸、Y軸サーボモータ16、11を設けている ので、それぞれのサーボモータへの電流供給線やエンコ ーダからの信号線など各種線の回転による終みが問題に なる。しかしこの場合、例えば外部電源や外部制御装置 との電流や信号のやり取りには摺動接占を用いれば、各 種線の絡みの問題は解消される。また、摺動接点による 信号のやり取りの信頼性を心配する場合は、回転テーブ ルの最高回転回数分だけは各種線が絡み付けるような配 線状態にしておき、1つのシリンダブロックの加工ごと に回転テーブルちを逆回転させて絡みを解くようにすれ

【0034】また、本実練の形態の装置の場合、載置台 23の位置の固定はX軸、Y軸サーボモータ16、11 回転による遠心力に耐え得る程度にモータロックの強さ を確保しておくことが必要となる。

【0035】以上、本発明の実施形態を説明してきたが、これは一例に過ぎず本発明の範囲内で実施形態の種々の変更は可能である。

【図面の簡単な説明】

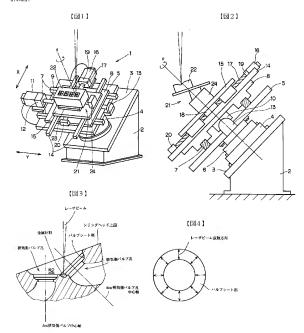
【図1】 本発明に関するレーザクラッド加工装置の構成を示す斜視図。

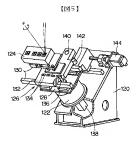
【図2】 本発明に関するレーザクラッド加工装置の側面図。

【図3】 レーザクラッド加工を行うバルブシート部の 詳細図。 【図4】 バルブシート部に対するレーザビームの振動 方向の説明図。

【図5】 従来のレーザクラッド加工装置の構成を説明 する斜視図。 【符号の説明】

2 焼台、4 回転用サーボモータ、5 回転デーブル、6 減速機、7 ×軸グイドレール、8 ×軸スライダ、1.1 ×軸モータ、1.4 ×軸がイドレール、1 5 ×軸スライダ、1.6 ×軸サーボモータ、2.1 振動作品、2.2 シリンダヘッド、2.3 減菌台、2.4 振動チータ、2.5 エンコーダ。





フロントページの続き

(72)発明者 宝蔵寺 秀幸 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動 車株式会社内 (72) 発明者 家親 正典 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動 車株式会社内